

Председателю диссертационного  
совета 24.1.206.01

Сообщаю о своем согласии на оппонирование диссертации Крестовникова Константина Дмитриевича на тему: Алгоритмы и программная система управления группой наземных роботов с перераспределением энергетических ресурсов.

Сведения об официальном оппоненте:

Фамилия, имя, отчество: Брискин Евгений Самуилович

Ученая степень, ученое звание: доктор физико-математических наук, профессор

Место работы: Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный технический университет»

Адрес, телефон по месту работы: 400005, г. Волгоград, пр-кт им. В.И. Ленина, д. 28, 8(8442)248113

Должность: профессор кафедры «Динамика и прочность машин»

Специальность, по которой защищена диссертация: 01.02.01 – Теоретическая механика

Публикации по теме диссертации:

1	<b>Брискин Е.С., Шаронов Н.Г.</b> Об управлении движением механических систем с избыточным числом управляющих воздействий // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2019. № 3. С. 48-54.
2	<b>Брискин Е.С., Калинин Я.В., Мирошкина М.В.</b> Об энергетически эффективных режимах движения мобильных роботов с ортогональными шагающими движителями при преодолении препятствий // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2020. № 2. С. 75-82.
3	<b>Брискин Е.С., Шаронов Н.Г.</b> Особенности тягово-динамического расчета мобильных роботов с движителями, дискретно взаимодействующими с опорной поверхностью // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2021. № 6. С. 33-42.
4	Смирная Л.Д., <b>Брискин Е.С.</b> Групповое движение роботов при учете влияния связей с отклоняющимся аргументом / // Известия Волгоградского государственного технического университета. 2022. № 4(263). С. 53-57.
5	Хачатрян А.А., <b>Брискин Е.С.</b> Об управлении мобильным роботом на произвольно ориентированной поверхности // В сборнике: XVI Всероссийская мультиконференция по проблемам управления (МКПУ-2023). Материалы мультиконференции. В 4-х томах. Редколлегия: И.А. Каляев, В.Г. Пешехонов, С.Ю. Желтов [и др.]. Волгоград, 2023. С. 230-233.
6	<b>Брискин Е.С., Смирная Л.Д., Артемьев К.С.</b> Об управлении тяговыми характеристиками и сопротивлением движению мобильных роботов с шагающими движителями // Мехатроника, автоматизация, управление. 2023. Т. 24, № 2. С. 101-106.

Предоставляю Оператору право на автоматизированную обработку персональных данных и размещение данных о себе и отзыва на диссертацию и автореферат диссертации в свободном доступе в информационно-телекоммуникационной сети «Интернет» и в единой информационной системе.

Контактный телефон(ы) 8(8442)248113, +79023846717

Брискин Евгений Самуилович

Подпись